#### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number 09281132 A

(43) Date of publication of application: 31.10.97

(51) Int. CI

G01P 5/00 B63H 11/00

(21) Application number: 08094277

(22) Date of filing: 16.04.96

(71) Applicant:

YAMAHA MOTOR CO LTD

(72) Inventor

**OTSUKA KENICHI TAKASHIMA SUMIHIRO** 

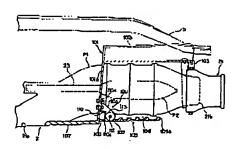
#### (54) SPEED SENSOR DISPOSITION STRUCTURE OF SMALL-SIZED SHIP

#### (57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED:. To provide a speed sensor disposition structure of water vehicle which makes it possible to ensure a space for disposition and also to improve the performance of detection, while putting back a bottom plate so as to improve the external appearance.

SOLUTION: In the speed sensor disposition structure of a water vehicle having a construction wherein a tunnel-shaped recessed part 101 is provided on the bottom 2a of a hull 2, while a pump chamber 106 is formed by providing a bottom plate 105 on the lower side of the recessed part 101, and a propelling unit 21 is provided in the pump chamber 106, a speed sensor 100 is disposed on a front wall 101a constituting the recessed part 101

COPYRIGHT (C)1997,JPO



# (19)日本國特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

### (11)特許出閱公開番号

# 特開平9-281132

(43)公開日 平成9年(1997)10月31日

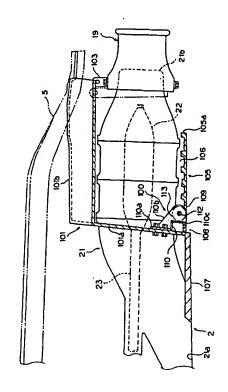
(51) Int.Cl. <sup>6</sup> G 0 1 P 5/00 B 6 3 H 11/00	識別配号 庁内整理番号 ·	FI 技術表示箇所 G01P 5/00 K B63H 11/00
		審査請求 未請求 請求項の数3 OL (全 12 頁)
(21)出願番号	特顏平8-94277	(71)出願人 000010076
(22)出顧日	平成8年(1996)4月16日	ヤマハ発動機株式会社 静岡県磐田市新貝2500番地
		(72)免明者 大塚 健一
		静岡県磐田市新貝2500番地 ヤマハ発動機 株式会社内
		(72)発明者 高島 純広
		静岡県磐田市新貝2500番地 ヤマハ発動機
		株式会社内
		(74)代理人 弁理士 下市 努

## (54) 【発明の名称】 小型船舶のスピードセンサ配置構造

#### (57)【要約】

【課題】 ボトムプレートを引っ込ませて外観の向上を 図りながら、配置スペースを確保できるとともに、検出 性能を向上できるウォータビークルのスピードセンサ配 置構造を提供する。

【解決手段】 船体2の船底2aにトンネル状の凹部1 0 1/を凹設するとともに、該凹部101の下面にボトム プレート105を配設してポンプ室106を形成し、該 ポンプ室106内に推進ユニット21を配設してなるウ オータビークルのスピードセンサ配置構造において、上 記スピードセンサ100を上記凹部101を構成する前 壁101aに配置する。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 船底にトンネル状の凹部を凹設するとともに、該凹部の下面にボトムプレートを配設してポンプ室を形成し、該ボンプ室内に推進ユニットを配設した小型船舶のスピードセンサ配置構造において、流水により回転する複数の羽根を有するパドルと、該パドルの回転速度を検出する回転速度検出手段とを備えたスピードセンサを上記ポンプ室の前壁に取付け、上記ボトムプレートに上記羽根を下方に臨ませる逃げ部を切欠き形成したことを特徴とする小型船舶のスピードセンサ配置構造。

【請求項2】 請求項1において、上記パドルの回転に伴って1枚の羽根の先端が該パドルを軸支するハウジングの下面から外部に突出する状態と、全ての羽根がハウジング内に位置する状態とが出現するよう上記パドルが構成されていることを特徴とする小型船舶のスピードセンサ配置構造。

【請求項3】 請求項1又は2において、上記スピートセンサが上記推進ユニットのステアリングノズルを作動させるノズルケーブルの配索位置と反対側に配置されていることを特徴とする小型船舶のスピードセンサ配置構造。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、船底から吸い込んだ水を船尾後方に噴射して推進力を発生させるようにした小型船舶(以下、ウォータビークルと記す)に関し、特に航走速度を検出するスピードセンサの配置構造に関する。

#### [0002]

【従来の技術】近年、船底から吸い込んだ水をインペラで加圧して船尾後方に噴射することにより水上を走行するようにしたジェット推進タイプのウォータビークルが注目されている。このウォータビークルは、図21に示すように、船体200の船底201の後部にトンネル状の凹部201 aを凹設するとともに、該凹部201 aの下面にボトムプレート202を配置してポンプ室203を形成し、該ポンプ室203内に推進ユニット204の噴射ノズル204 aを配置した構造を備えている。

【0003】この種のウォータビークルにおいて航走速度を検出する場合、従来、上記ボトムプレート202の後端に切り込み202aを形成し、該切り込み202a内に水車式スピードセンサ205をパドル205aに流水が当たるように配置した構造が一般的に採用されている。

#### [0004]

【発明が解決しようとする課題】ところで上記従来のウォータビークルでは、ボトムプレートの後端縁が凹部201aの後端開口縁に位置し、外部に露出していることから外観が悪いという問題がある。この問題を解消するために、ボトムプレートの後端縁をポンプ室内方に位置

させて外部から見え難くスルことが考えられる。

【0005】しかしながら上記ボトムブレートの後端縁を内方に位置させると、スピードセンサの配置スペースが確保し難く、しかも上記内方に位置する上記後端縁にスピードセンサを配置したとしても流水の当たりにばらつきが生じ易く、検出性能が低下するという問題が懸念される。

【0006】本発明は上記実情に鑑みてなされたもので、外観の向上を図りながら、配置スペースの確保が容易であり、かつ検出速度のばらつきを回避できる小型船舶のスピードセンサ配置構造を提供することを目的としている。

#### [0007]

【課題を解決するための手段】請求項1の発明は、船底にトンネル状の凹部を凹設するとともに、該凹部の下面にボトムプレートを配設してポンプ室を形成し、該ポンプ室内に推進ユニットを配設した小型船舶のスピードセンサ配置構造において、流水により回転する複数の羽根を有するパドルと、該パドルの回転速度を検出する回転速度検出手段とを備えたスピードセンサを上記ポンプ室内の前壁に取付け、上記ボトムプレートに上記羽根を下方に臨ませる逃げ部を切欠き形成したことを特徴としている。

【0008】請求項2の発明は、請求項1において、上記パドルの回転に伴って1枚の羽根の先端が該パドルを軸支するハウジングの下面から外部に突出する状態と、全ての羽根がハウジング内に位置する状態とが出現するよう上記パドルが構成されていることを特徴としている。

【0009】請求項3の発明は、請求項1又は2において、上記スピートセンサが上記推進ユニットのステアリングノズルを作動させるノズルケーブルの配索位置と反対側に配置されていることを特徴としている。

#### [0010]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態を添付図面に基づいて説明する。図1ないし図20は、本発明の一実施形態によるウォータビークルのスピードセンサ配置構造を説明するための図であり、図1. 図2はウォータビークルの左側面図、平面図、図3はパウアイ付部の断面図、図4はトリム変換機構の側面図、図5~図10はそれぞれ排気管の平面図、側面面図、関面図、図11~図14はそれぞれの側面図、 断面図、図11~図14はそれぞれがラブバーの側面図、 所面図、 所面図、図15はメータ装置を示す図、図16はそれぞれなピードセンサの配置構造を示す関、ではそれぞれスピードセンサの配置構造を示す模式断面図、 20は、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 なお、 本実施形態でいう左右、 前後とは、 である。なお、 本実施形態で見た場合の左右、 前後である。

【0011】図において、1はウォータビークルであ

り、これの船体2はバスタブ状のハル3と蓋状のデッキ4とをガンネル5で水密に結合し、該デッキ4の左、右側縁に前後方向に延びる縦壁状のブルーワーク4aを一体形成するととに該ブルーワーク4aの内側に段落ち状の足乗部4bを前後方向に延びるよう形成した概略構造のものである。

【0012】上記船体2の船首2dには牽引用、係留用バウアイ9が、船尾2bには同じくスタンアイ9がそれぞれ配設されている。該各アイ9は、図3に示すように、ステンレス製の棒体9aの両端におねじ9b、9bを形成し、該おねじ9bにナット9cを船内側から螺着して船体2に固定されている。また棒体9aの外表面には厚膜状の樹脂層9dが被覆形成されており、これにより外観の向上を図っている。また上記棒体9aにおねじ9bを一体形成したので、別部品のボルト、ナットで固定する場合に比べて部品点数を削減できる。

【〇〇13】上記デッキ4上面の略中央部には前部シート6が、これの後側には後部シート7がそれぞれ上下方向に脱着可能に配設されており、該前部シート6の前方には操舵ハンドル8が左右に操向自在に配設されている。上記前部シート6下方のデッキ4には点検整備用開口10が形成されており、該開口10は前部シート6の底板(不図示)により水密に覆われている。

【 O O 1 4 】上記点検整備開口 1 0 内の船底 2 a 上にエンジン 1 1 が搭載されており、該エンジン 1 1 の前方には燃料タンク 1 2 、及びオイルタンク 1 3 が配設されている。上記エンジン 1 1 は前部シート 6 の着座位置 A と船体 2 の旋回中心位置 B との間に配置されている。即ち、着座位置 A と旋回中心位置 B との間に重心を位置させており、これにより旋回性能及び操縦安定性の向上を図っている。

【0015】上記エンジン11の後方には船体2内をエンジン室14と推進機室15とに区分けするバルクヘッド16が配設されており、該推進機室15内にジェット推進機20(推進ユニット)が配設されている。

【〇〇16】上記ジェット推進機20は、船底2aに開口する吸込口21aと後方の船尾2bに開口する噴射口21bとを有する推進通路21内にインペラ22が固着されたインペラ軸23を挿入配置し、該インペラ軸23の前端をカップリング24を介して上記エンジン11の出力軸11aに連結して構成されている。このジェン11から水を吸い上げ、この吸い込んだ水を加圧して噴射口21bから噴射することにより推進力を発生させノスルのでは上記操能の大変により推進力を発生させノスルがある。【〇〇17】上記推進通路21の噴射口21bにはノステンレクタ(ステアリングノズル)19が左右、上下に揺動可能に装着されており、該ノズルデフレクタ(ステアリングノズル)19が左右、上下に揺動可能に装着されており、該ノズルデフレクタには上記操能ハンドル8の左、右揺動操作により左に活動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せてに揺動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せてに揺動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せにに揺動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せにに揺動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せに活動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せに揺動して旋回角度を可変させる旋回機構(図示せに記載を記述する。

より上、下に揺動してトリム角を可変させるトリム変換機構25とが連結されている。

【0018】上記トリム変換機構25は、図4に示すように、板金製ブラケット26に回転板27を軸支し、該回転板27の外周溝にプルケーブル28、28を連結するとともに、外縁部にプッシュブルケーブル29を連結した構造のものである。上記各プッシュケーブル28の延長端は上記操舵ハンドル8の左側グリップ8aに連結されており、上記プッシュブルケーブル29の延長端は上記操舵ハンドル8の左側グリップ8aに連結されており、上記プッシュブルケーブル29の延長端はブラケット26は、上記デッキ4の点検整備用開口10内の右側縁部にボルト締め固定されており、これにより、上記トリム変換機構25は船体2内に位置するとように、開口10からメンテナンスを容易に行えるようによいる。さらに上記トリム変換機構25は、後述する1排気膨張管40の反対側に位置しており、排気熱による影響を回避している。

【0019】上記排気膨張管40はエンジン11の前壁から上方に湾曲し、エンジン上方を後方に延び、さらに船底側に傾斜しウォータロック41に接続されている。このウォータロック41は転覆時に水の逆流を防止するもので、推進機室15内の推進通路21の左側に配置されている。また上記ウォータロック41には後部排気管42が接続されており、該排気管42はウォータロック41から上方に立ち上がって船体幅方向右側に延び、ここから後方に延びている。

【0020】上記後部排気管 4 2の下流端には排出管 4 3が接続されている。この排出管 4 3は、図 5 ~ 図 7 に示すように、1 本の排気本体 4 4 を中央排気出口 4 5 a と左、右排気出口 4 5 b、 4 5 c とに3つに分岐させた構造のもので、該各排気出口 4 5 a ~ 4 5 c は上下に圧縮された軸線方向視偏平の楕円形状をなしており、かつその開口部は斜めにカットされている。

【0021】そして上記排気出口45a~45cにはフランジ46が固着されている。該フランジ46には上記排気出口45a~45cと同一の楕円形状の穴46aを有するボス部46bが形成されており、該ボス部46bの外周面46cは円形に形成されている。この外周面46cは上記船体2の船尾2bに形成された円形の排気口2c内に嵌合しており、かつ該フランジ46は船尾2bにボルト締め固定されている。これにより上記各排気出口45a~45cは水中に開口している。

【0022】また上記左側排気出口45bには該開口を開閉するバタフライ弁47が配設されており、該バタフライ弁47はアイドリング運転域及び低速運転域では閉じ、中速~高速運転域では全開するように制御される。【0023】本実施形態では、上記排出管43の各排気出口45a~45cを偏平形状としたので、排気開口位置を低くすることができ、水中排気を確実に行うことが可能となり、それだけ排気騒音を低減できる。

【〇〇24】また上記フランジ46のボス部466に上記排気出口45a~45cが接続される楕円状の穴46aを形成するとともに、該ボス部466の外周面46cを円形(真円)としたので、排気出口を楕円にしながら船尾26の排気口2cを楕円形にする必要がなく、該排気口2cの加工が容易となりコストを低減できる。即ち、船尾26は斜めに傾斜しており、この斜めの面に水平方向の軸線を有する楕円形の穴を形成するのは極めて困難であるが、本実施形態は、斜めの面に対して直角方向の軸線を有する円形の穴を形成するものであるから、穴加工が容易である。

【 O O 2 5 】また上記左側排気出口 4 5 b を低速運転域ではバタフライ弁 4 7 で閉じるようにしたので、背圧が高くなり排気流量が減少する点からも排気騒音を低減できる。なお、上記パタフライ弁 4 7 を 1 箇所にのみ設けたが、中央、右側排気出口 4 5 a 、 4 5 c にも設けてもよい。

【0026】上記後部シート7にはアルミダイキャスト製のグラブバー50が配設されている。このグラブバー50が配設されている。このグラブバー50は上記後部シート7の左、右側縁及び後端線を囲む平面視で大略U字状のもので、図8~図10に示すように、外側壁50aとこれの上端から下方に屈曲して延びる内側壁50bとを一体形成した構造となっている。上記グラブバー50の前端部及び後端部には取付け座50cが一体形成されており、該取付け座50cが上記デッキ4にポルト締め固定されている。

【0027】上記グラブバー50の左、右外側壁50aの前端部50dには意匠効果を高めるための楕円状の凹み51が凹設されている。このグラブバー50には、外気aを上記凹み51の後端面の開口からシート下方空間に導入する空気通路52が形成されており、この空気通路52から導入された空気は上記デッキ4上面に形成された吸気ダクト開口55(図2参照)を通ってエンジ室14内に供給される。また上記グラブバー50の左、右コーナ部には内側壁50bから外側壁50aを通って空気を流通させる換気通路53が形成されている。

【0028】上記左、右外側壁50aの下縁には後部乗員が手を掛けるための握り部としての凹部54が凹設されており、該凹部54は上記外側壁50aを内側に屈曲させて形成されたものである。このように外側壁50aに凹部54を形成して握り部としたので、手が掛け易く安定した乗船姿勢を確保できる。

【0029】また上記グラブバー50の左、右前端部50dは前部シート6と後部シート7との分割線56より前方に延長成形されている(図1参照)。これにより上記前端部50dが後部シート7を装着する際のガイドとして機能することとなり、装着作業を容易に行うことができる。

【 0 0 3 0 】上記デッキ4の後部シート7下方にはデッキ開口4 e が形成されており、該開口4 e には収納ボッ

クス57が取り外し可能に配置されている。この収納ボックス57の開口縁57aは上記後部シート7の底板7aに固着されたシール部材58により水密に覆われている(図10参照)。上記収納ボックス57を取り外すことにより形成されるデッキ開口4eが上記推進機室15内の点検整備用開口となっている。

【0031】また、上記デッキ4の燃料タンク12に臨む部分にはハッチ開口4fが形成されており、該ハッチ開口4fにはハッチカバー60が取り外し可能にボルト締め固定されている。このハッチカバー60には上記操舵ハンドル8、及び後述するマルチファンクションメータ装置(多機能表示装置)61を支持するボックス部62が立設されている。

【0032】上記デッキ4のハッチ開口4fの前方にはボックス開口4gが形成されており、該ボックス開口4gには収納ボックス70が取り外し可能に配設されている。この両開口4f、4gの間には吸気ダクト63の吸込口63aが開口しており、該吸込口63aの反対側には上記燃料タンク12の給油キャップ64が配設されている。

【0033】上記収納ボックス70には蓋部材71が配設されている。この蓋部材71は、図11~図14に示すように、アウタパネル73とインナパネル74とからなる2重壁構造のものであり、該インナパネル74の前端縁をヒンジ72を介してデッキ4に取付けることにより上下方向に開閉可能に支持されている。なお、75はロックレバーである。

【0034】上記アウタパネル73は中央部が膨出する大略スプーン形状のもので、これの後端縁は上記ボックス部62のメータ装置61の上方を覆っている。また上記アウタパネル73の左、右側部には意匠効果を高めるための大略楕円状の凹み73aが前後方向に延びるよう形成されており、該凹み73aの後端部には空気取入れ口76が形成されている。

【0035】上記インナパネル74はアウタパネル73 の内面に大略沿う形状のもので、これの外周部に間隔を あけて一体形成された複数のボス部ファを介してアウタ パネルフ3にボルト締め固定されている。上記インナパ ネルフ4には上記収納ボックス70の開口縁70aに沿 って延びるリブ部フ4aが突出形成されており、該リブ 部74aの下面74bには上記開口縁70aに水密に当 接するシール部材78が固着されている。また上記リブ 74aの後壁にはこれに続いてアウタパネル73内面に 近接して延びる空気導入口74cが一体形成されてお り、該導入口74cは上記空気取入れ口76より高い位 置に開口している。上記インナパネルフ4の後端部には ガイド壁74dが一体形成されており、これにより上記 空気取入れ口76から流入した空気はガイド壁74dに 沿って空気導入口74cに流れ、該導入口74cからら 吸込口63aを通ってエンジン室14内に導入される空

気通路が構成されている(図11、図12の一印参・照)。

【〇〇36】このように蓋部材71をアウタバネル73.インナバネル74からなる2重壁構造としたので、蓋部材71の強度、剛性を確保しながら、両パネル73.74内を空気通路として利用でき、吸気開口を別途形成する場合に比べて外観を向上できる。また上記空気導入口74cを空気取入れ口76より高い位置に開口させたので、転覆時に水が侵入してもエンジン室14内への流入を防止できる。

【〇〇37】上記マルチファンクションメータ装置61は、図15に示すように、エンジン回転数及び航走速度を表示するスピードメータ80と、時刻、エンジン運転時間、航走距離、及びストップウォッチ機能等を切替え表示する表示メータ81とを備えている。なお、この表示メータ81には、選択した表示モードの種類も表示される。

【 O O 3 8 】また上記マルチファンクションメータ装置 6 1には表示モードを選択する切り替えスイッチ83及びセットスイッチ82が配設されている。このセットスイッチ82は、予め設定された手順でもってセットすることによりエンジン始動を可能とする機能、ストップウォッチモード時のリセット機能、等各種の機能を果たすように構成されている。

【0039】上記操舵ハンドル8の左右端部にはグリップ8a、8bが装着されており、該右側グリップ8aには上記エンジン11のスロットルバルブに連結されたスロットルレバー90が装着されている(図2参照)。また、上記左側グリップ8bには、図16に示すように、該グリップ8bの所定の角度位置、即ち上述のトリム角度をニュートラル位置(水平)、アップ位置(上向き)、ダウン位置(下向き)にロックするトリガレバー91が装着されており、該トリガレバー91を引き込むとグリップ8bが回動し、離すとロックするように構成されている。

【0040】上記操舵ハンドル8の左側グリップ8aの基部にはスイッチボックス93が固定されている。このスイッチボックス93にはエンジンのスタートスイッチ94、ストップスイッチ95、及びランヤードスイッチ96が配設されている。このランヤードスイッチ96が配設されている。このランヤードスイッチ96は、ピン96aにクリップ96bを脱着可能に嵌装したもので、該クリップ96bのカールコード97を乗員の手首等に巻き付けておくことにより、乗員が船体2から落水するとクリップ96bが外れ、これにより上記ピン96aが没入してエンジンを停止する。

【 0 0 4 1 】 そして上記スイッチボックス 9 3 には、上記表示メータ 8 1 の表示モードを選択する切り替えスイッチ 9 9 及びセットスイッチ 9 8 が配設されており、各スイッチ 9 8 、 9 9 は上記スイッチ 8 2 、 8 3 と同様の機能を有している。

【0042】なお、図16は各種スイッチの配置を、円筒状のスイッチボックス93を展開した状態で示す平面展開図であり、図中上部に描かれているスイッチは円筒体の前面に、中央に描かれているスイッチは円筒体の上面に、下部に描かれているスイッチは円筒体の後面にそれぞれ配置されている。

【0043】このように本実施形態では、表示モードの切り替えスイッチ99.及びセットスイッチ98を操舵ハンドル8のグリップ8bの近傍に配置したので、該グリップ8bから手を離すことなく各スイッチ98,99の操作を行うことができ、操作性を向上できる。特に、スロッルレバー90の反対側の左側グリップ8b側に上記スイッチ99,98を設けたので、右手でアクセル操作をしながら左手でモード切替え等を行うことができ、特にストップウォッチモードを選択した場合に、該モードのスタートとスロットル操作とを容易に同時に行うことができ、より一層操作性を向上できる。

【0044】また上記各スイッチ98、99を既存のスイッチボックス93にスタートスイッチ94、ランヤードスイッチ96を配置した残りの空きスペースを利用して配置したので、各スイッチ98、99をハンドル部分に配設するに当たり、新たにスイッチボックスを設ける必要はなく、かつ既存のスイッチボックス93を大型化する必要もない。

【 〇 〇 4 5 】なお、上記実施形態では、表示モードの切り替えスイッチ、セットスイッチを操舵ハンドル8 側及びマルチファンクションメータ 8 1 側の両方に配設したが、操舵ハンドル側にのみ配設してもよい。

【0046】次にスピードセンサ100の配置構造について説明する。図17~図20に示すように、上記船体2の船底2aの後端中央部にはトンネル状の凹部101が凹設されており、該凹部101は前壁101a, 天壁101b、及び左右側壁101c, 101dから構成されている。上記凹部101の底面にはボトムプレート105が配設されており、該ボトムプレート105は船底2aにボルトナット101eにより締め付け固定されている。このボトムプレート105と凹部101とでボンプ室106が形成されており、該ポンプ室106内に推進通路21の後半部が配置されている。

【0047】ここで、上記ノズルデフレクタ25の上部には上述のトリム可変機構25のブッシュブルケーブル29が連結される連結部材103が、また右側部には旋回機構のステアリングノズルケーブル(不図示)が連結される連結部材104がそれぞれ配置されている。

【0048】上記ボトムプレート105の後端縁105 aは上記凹部101内の前後方向略中間に位置しており、凹部101の側面から見えない位置に配置されている。また上記凹部101の前部にはステッパプレート107が配設されており、該ステッパプレート107の後端面とボトムプレート105の前端部下面とで段部10

8が形成されている。

【0049】上記ボンプ室106内の、上記前壁101 aとボトムプレート105とのコーロ部で、かつノズル デフレクタ19の中心線から船体幅方向左側に偏位した 位置にスピードセンサ100が配設されている。

【0050】上記スピードセンサ100は、図20に示すように、ハウジング110と、該ハウジング110で回転自在に支持されるパドル111と、該ハウジング110内に水密に収容されパドル111の回転速度を検出するホール素子(回転速度検出手段)114とを備えている。

【〇〇51】上記ハウジング110は前端が開口する箱状のハウジング本体110dの上壁に取付けフランジ110aを一体形成するとともに、左右側壁に左、右の支持部110bを後方に延びるよう一体形成したものである。上記支持部110bの後端部間に上記パドル11のボス部111aが軸112を介して回転自在に支持されており、このパドル111はボス部111aに4枚の羽根113を一体形成し、各羽根113にS、N極を交互に着磁したものである。

【 〇 〇 5 2 】上記ハウジング本体 1 1 0 d内に、上記ホール素子 1 1 4 が上記羽根 1 1 3 に対向するように配置されており、該ホール素子 1 1 4 は各羽根 1 1 3 の回転速度を不図示の増幅器を介して演算回路に出力するように構成されており、これにより航走速度が上述のスピードメータ 8 0 に表示される。

【0053】ここで、ボトムプレート105の前端部には逃げ部109が切り欠いて形成されており、該逃げ部109内に上記スピードセンサ100の下縁部が位置しており、上記羽根113が下方に臨んでいる。そして上記パドル111の回転に伴って、1枚の羽根113がハウジング本体110内に没入する状態(二点鎖線で示す状態)とが交互に出現するようになっている。また上記ハウジング本体110内の下面には流水を羽根113に案内する傾斜面110cが形成されており、これにより羽根113全体に水が当たるようになっている。

【0054】そして上記スピードセンサ100は取付けフランジ110aを上記凹部101の前壁101aの下端にボルト締めすることにより固定されている。このハウジング本体110dの下面はボトムプレート105の下面と面一となっており、該ボトムプレート105の逃げ部109内に上記パドル111が位置している。

【0055】本実施形態によれば、スピードセンサ100を凹部101を構成する前壁101aに配置したので、該凹部101の前壁101a、左側壁101c及び推進通路21で囲まれたデッドスペースを有効利用して配置でき、ひいてはボトムプレート105の後端縁105aを凹部101の内方に位置させることができ、外観

を向上できる。

【0056】また上記ボトムブレート105に羽根113を下方に臨ませる逃げ部109を形成するとともに、ハウジング本体110dの下面に流水を羽根113全体内する傾斜面110cを形成したので、羽根113全体に水を当てることができ、速度検出性能を向上できる。【0057】またステッププレート107の後端とボトムプレート105、及び船底2aのステッププレート107より後側部分との間に段差108を設けたので、特に該後側部分との接触抵抗が軽減され、滑走性能が向上し、船体長さを実質的に短くでき、走行性能の向上を図ることかできる。

【0058】また上記パドル111の全ての羽根113をハウジング本体110dの下面より内方に没入可能としたので、砂浜等に陸揚げする場合の羽根113の損傷を回避できる。

【0059】また上記スピードセンサ100をステアリングノズルケーブルが連結される連結部材104の反対側に配置したので、該ケーブルとスピードセンサ100との干渉を回避できる。

[0060]

【発明の効果】以上のように請求項1の発明に係るウォータビークルのスピードセンサ配置構造によれば、ポンプ室を構成する凹部の前壁にスピードセンサを取付けたので、ボトムプレートの後端縁を内方に位置させて外部か見え難くでき外観の向上を図ることができ、また上記ボトムプレートの前端部に逃げ部を形成したので、前壁にスピードセンサを配置する場合の水の羽根への当たりを確保でき、検出性能を向上できる効果がある。

【0061】請求項2の発明では、上記パドルの全ての 羽根をハウジングの内方に没入可能としたので、陸揚げ する場合の羽根の損傷を防止できる効果がある。

【0062】請求項3の発明では、上記スピートセンサを推進ユニットのステアリングノズルケーブルの反対側に配置したので、該ケーブルの揺動によるスピードセンサとの干渉を回避できる効果がある。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態によるウォータビークルの 左側面図である。

【図2】上記ウォータビークルの平面図である。

【図3】上記ウォータビークルのパウアイ取付け状態を 示す断面図である。

【図4】上記ウォータビークルのトリム変換機構の側面 図である。

【図5】上記ウォータビークルの排出管を示す図である。

【図6】上記排出管の図7におけるVI矢視図である。

【図7】上記排出管の側面図である。

【図8】上記ウォータビークルのグラブバーの側面図である。

【図9】上記グラブバーの平面図である。

【図10】上記グラブバー配置状態を示す断面図である。

【図11】上記ウォータピークルの蓋部材の断面側面図である。

【図12】上記蓋部材の平面図である。

【図13】上記蓋部材の断面図である(図12のXIII-X III 線断面図)。

【図14】上記蓋部材の断面図である(図12のXIV- XIV線断面図)。

【図15】上記ウォータビークルのメータ装置の正面図である。

【図16】上記ウォータビークルの左側グリップ部分の 平面展開図である。

【図17】上記ウォータビークルのスピードセンサ配置 構造を示す断面側面図である。

【図18】上記配置構造の背面図である。

【図19】上記配置構造の平面図である。

【図20】上記スピードセンサの断面模式図である。 【図21】従来のスピードセンサ配置構造を示す斜視図である。

#### 【符号の説明】

111

113

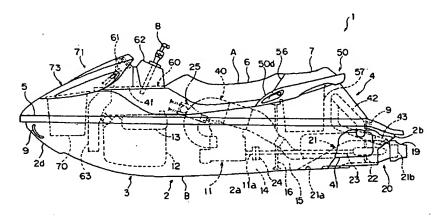
110 -3 02 00 0013	
1	ウォータビークル
2	船体
2 a	船底
2 0	ジェット推進機(推進ユニッ
<b>F</b> )	
100	スピードセンサ
101	凹部
101a	前壁
1 0 5	ボトムプレート
106	ポンプ室
109	逃げ部
110	ハウジング

パドル

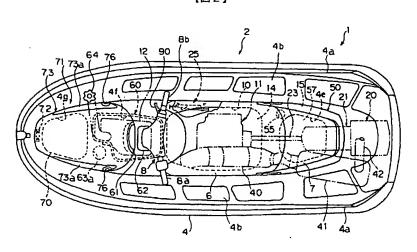
羽根

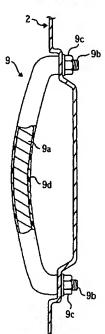
【図1】

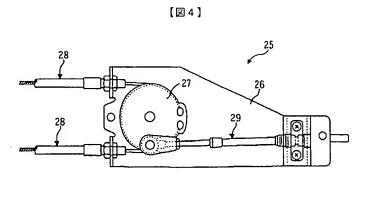
[図3]

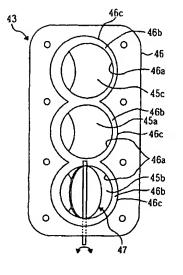


【図2】

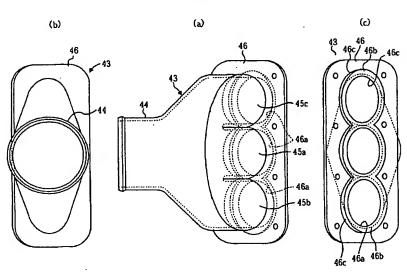




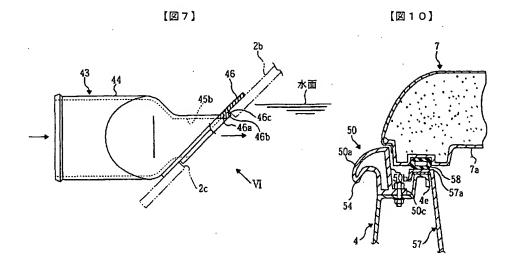




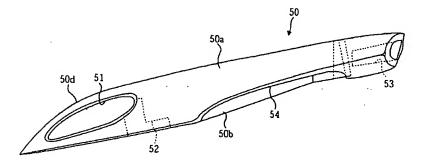
【図6】



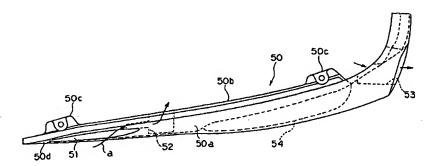
[図5]



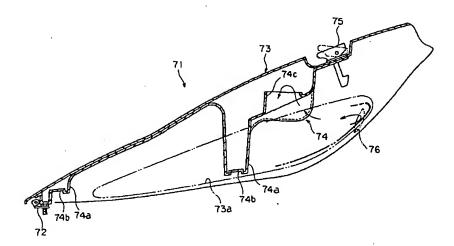
[28]

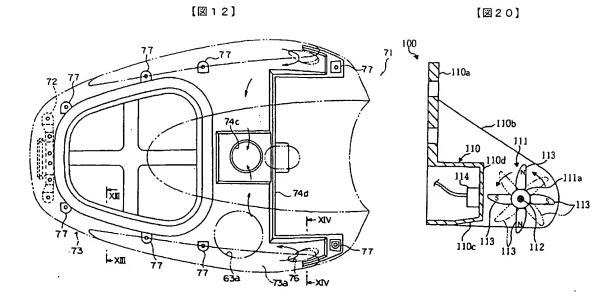


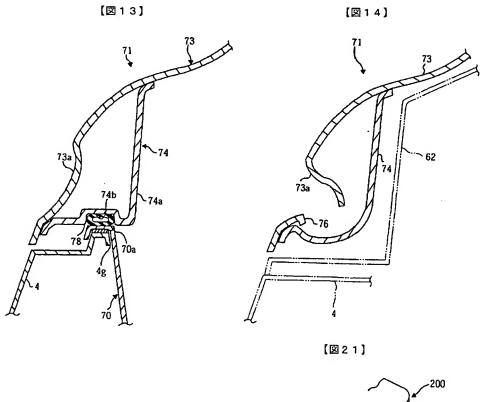
[図9]

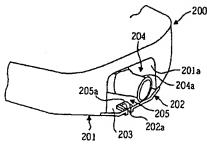


【図11】

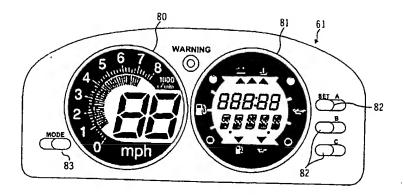




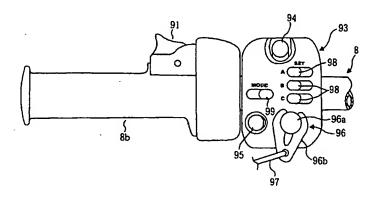




【図15】



[図16]



【図17】

